

# Specifiche tecniche



## Precisione e velocità operativa

- Precisione di 2,5 cm con segnale di correzione RTK.
- Velocità minima e massima: 0,8-22 km/h
- Compensazione dell'inclinazione nell'intervallo +/-15 gradi, precisione 1 grado

## Ricevitore GNSS

- GPS L1C/A L2C, GLO L1OF L2OF, GAL E1B/CE5b, BDS B1I B2I, QZSS L1C/A L2C
- RTK 0,01m + 1 ppm CEP
- RTK multibanda con tempi di convergenza rapidi e prestazioni affidabili

## Comunicazione

- Interfacce wireless:
  - LoRa 865/915 MHz
  - Wi-Fi
- 1 porta compatibile ISO11898-1 (comunicazione interna)
- Riposo,
- Presa NMEA 0183
- CAN J1939

## Dimensioni

- Ricevitore Rover GNSS e controller dello sterzo Ø151mm x 75mm

## Alimentazione

- Tensione di alimentazione 9-32 V CC

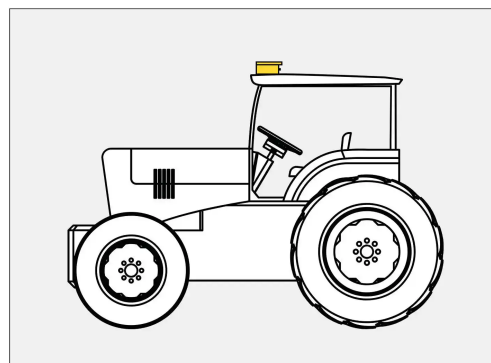
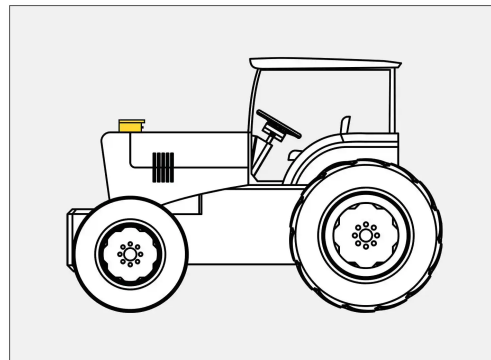
## Ambiente e conformità

- Ricevitore Rover GNSS e Controller sterzo IP-67, temperatura di esercizio: da -20°C a 85°C RoHS, CE, ISO 15003
- Tablet - IP-65, se utilizzato con il dock in dotazione

## Compatibilità con il veicolo (solo CAN steer-ready)

- Adatto a trattori a ruote sterzanti

È possibile scorrere orizzontalmente la tabella su mobile.



È possibile scorrere orizzontalmente la  
tabella su mobile.

Revision #3

Created 4 March 2025 12:04:12 by Nazar

Updated 16 June 2025 09:09:05 by Fabrizio